



Co-funded by the
Erasmus+ Programme
of the European Union



UNIDADE 3

EXPRESSÕES, PAUSAS E SONS



Objetivos e Conteúdos da Unidade 3

Objetivos

Analisar variáveis, constantes e expressões de em geral.
Introduzir funções novas da linguagem de programação Arduino para criar pausas e sons.

Conteúdos

- Apresentação do **tipo de expressões** que podem ser utilizadas com o Arduino
- As **funções básicas para utilização de pausas**
- As **funções básicas para utilização de sons**



EXPRESSÕES

- Funções da linguagem Arduino que estudou até ao momento:
 - ✓ **pinMode(pin, mode):** o número do pin que pretende tem de ser especificado e se é input ou output.
 - ✓ **digitalRead(pin):** o número do pin que pretende que seja lido tem de ser especificado.
 - ✓ **digitalWrite(pin,value):** o número do pin que pretende utilizar para estabelecer o valor (value) tem de ser especificado.
- Estes parâmetros podem ser especificados de formas diferentes:
 - ✓ **Constante:** digitalRead(4), lê o valor do input no pin número 4.
 - ✓ **Variável:** digitalRead(pushbutton), lê o pin de input definido na variável “pushbutton”.
 - ✓ **Operação:**, digitalRead((1+1)*2) lê o pin 4 uma vez que este é o resultado de $(1+1)*2$.

▪ CONSTANTES

- Um **valor do programa que nunca é alterado** pode ser utilizado como uma “constante”
- **NÃO pode ser alterado durante a execução** do programa
- **Se decidir modificá-lo terá de alterar o programa** e gravá-lo novamente na memória do controlador
- Estão **armazenadas na memória FLASH do controlador** do programa
- **Não são voláteis** e mesmo quando a energia é desligada mantêm o seu valor (value)

EXEMPLOS

```
digitalRead(12);           //lê o pin de input 12  
digitalWrite(6,HIGH);     //estabelece o pin 6 no nível "1"  
pinMode(9,OUTPUT);       //configura o pin 9 como output
```

▪ VARIÁVEIS

- Espaços entre a memória RAM do controlador especialmente desenhados para armazenar diferentes tipos de dados
- Pode ler-se e escrever-se na memória RAM o número de vezes que se quiser, desde que de forma correta

EXEMPLO

type name = value

type: *Estabelece o tipo de dados que a variável contém*

name: *Este é o nome atribuído à variável ou recetáculo*

value: *Este é o conteúdo ou valor incluído na variável*

Resumo do tipo de variáveis mais comum

TIPO	BYTES	DESCRIÇÃO
char	1	Um char utiliza 1 byte de memória e armazena o valor de um carater (8 bits). Os caracteres literais são escritos entre aspas simples ('). O tipo de dados char é um tipo assinalado, isto é, que codifica números desde -128 até 127.
byte	1	Um byte armazena um número <i>unsigned</i> de 8 bits e produz uma média de 0 a 255 (28-1).
int	2	<i>Integers</i> são o tipo de dados prioritário para o número de armazenamento. Armazenam um valor atribuído de 16-bit (2-byte) e rentabilizam uma média de -32768 a +32767.
unsigned int ou word	2	Armazena um número de 16-bit não atribuídos e rentabiliza uma média entre 0 e 65535 (216-1)
long	4	Estas são variáveis atribuídas que armazenam 32 bits (4 bytes) e rentabilizam uma média de -2,147,483,648 a 2,147,483,647.
unsigned long	4	Variável não atribuída que armazena 32 bits (4 bytes) e rentabiliza uma média de 0 a 4,294,967,295 (2 ³² - 1).
float	4	Os números de pontos flutuantes (floating-point) podem ser tão elevados como 3.4028235E+38 e tão baixos como -3.4028235E+38. São armazenados como 32 bits (4 bytes) de informação.

- **“Arrays” são outro tipo de variável**
 - ✓ Um array é um grupo de variáveis e pode incluir qualquer um dos tipos considerados na tabela anterior.
 - ✓ Para aceder aos conteúdos das variáveis é necessário indicar o seu número indexado

- **As variáveis podem ser “globais” ou “locais” dependendo do local onde são declaradas no programa**
 - ✓ **Globais**: variáveis declaradas ou definidas fora de todas as funções no programa, incluindo setup() e loop()
 - ✓ **Locais**: variáveis declaradas e criadas dentro de uma determinada função e só podem ser utilizadas nessa função

▪ OPERAÇÕES

- Os valores inseridos nas variáveis podem ser obtidos como resultado de todo o tipo de operação aritmética entre variáveis e/ou constantes.

Estas são as operações matemáticas mais comuns

=	Equivalência
+	Soma
-	Subtração
*	Multiplicação
/	Divisão
%	Remanescente (remanescente de uma divisão entre dois números inteiros)

- Normalmente é **boa ideia que o controlador não faça absolutamente nada** de útil, ou, por outras palavras, que **desperdice um pouco do seu tempo**.
- A linguagem de programação Arduino tem um conjunto de funções que colocam em **pausa a execução** de um programa durante um determinado período de tempo

➤ FUNÇÃO DELAYMICROSECONDS()

- Coloca o programa em pausa pelo período de tempo especificado (em microssegundos)

delayMicroseconds(n);

n: indica o número de milissegundos que pretende ter o programa em pausa. É um unsigned integer de 16 bit.

EXAMPLE

A = 100;

delayMicroseconds(A); //pausa o programa durante $100 \mu S = 0.1 mS = 0.0001$ segundos

➤ FUNÇÃO DELAY()

- Pausa o programa durante os milissegundos indicados

delays(n);

n: indica o número de milissegundos (mS) que pretende que o programa esteja em pausa. São referidos como números longos sem sinal de 32 bits ou números longos não atribuídos (unsigned long numbers)

EXEMPLO

A = 100;

delay (A); *//Pausa o programa durante 100 mS = 0.1 segundos de delay(1000)*

➤ FUNÇÃO MICROS()

- Returns the number of microseconds elapsed since Arduino began running your program
- It returns an unsigned long value and the number will overflow (go back to zero) after approximately 70 minutes

var = micros();

var: Esta variável armazena os microssegundos (μ S) decorridos desde que o sistema for a reiniciado.

➤ FUNÇÃO MILLIS()

- Retorna o número de milissegundos (mS) decorridos desde que o Arduino começou a correr o programa
- Retorna um valor longo não atribuído e o número atinge o alotamento (volta a zero) depois de aproximadamente 50 dias

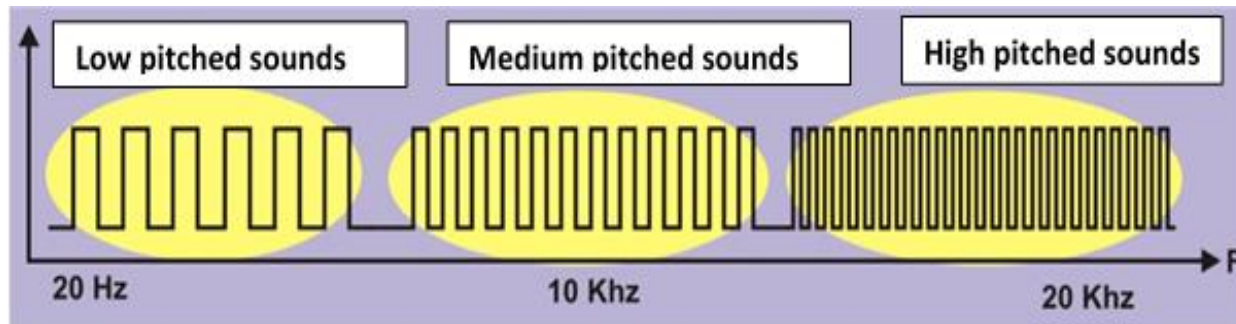
var = micros();

var: Esta é a variável que armazena os milissegundos (mS) decorridos desde o reinício do sistema.

O SOM

- O que precisa para criar som?

- ✓ Um aparelho que possa vibrar e produzir alterações de pressão ou vibrações no ar
- ✓ Estas vibrações atingem os nossos tímpanos e o nosso cérebro entende-os como som
- ✓ Existem diversos aparelhos conhecidos que provocam alterações na pressão do ar e que por isso criam ondas que transportam o som: altifalantes, auscultadores, buzzers, sirenes
- ✓ Os seres humanos conseguem ouvir o som das frequências entre aproximadamente os 20 Hz e os 20,000 Hz (20 KHz) ou ciclos por segundo. Isto indica a frequência ou número de vezes por segundo que um sinal passa de “1” a “0”.



FUNÇÕES DO SOM

- A linguagem de programação Arduino facilita a produção de todos os tipos de som

✓ Tudo o que há a fazer é **indicar a frequência F** e o **Arduino trata do resto!**

➤ FUNÇÃO TONE()

- Gera um som que requer frequência F no pin de output durante o período indicado.

tone(pin, frequency, duration);

pin: indica qual o pin onde se vai gerar o som.

frequency: representa a frequência do som em Hz (hertz).

duration: Este parâmetro é opcional. É um número longo unsigned que representa a duração do som em milissegundos.

FUNÇÕES DO SOM

➤ FUNÇÃO noTONE()

- Pára um som num determinado pin

tone(pin);

pin: representa em que pin o som vai ser parado.

EXEMPLO:

```
tone(2,13000);           //Gera um som indefinido de 13 KHz no pin 2.  
....                   //O som mantem-se.  
  
noTone(2);             //O som pára.
```



Co-funded by the
Erasmus+ Programme
of the European Union



UNIDADE 3 EXPRESSÕES, PAUSAS E SONS

Obrigado!

